DERWENT-ACC-NO: 1995-398383

DERWENT-WEEK: 199551

COPYRIGHT 1999 DERWENT INFORMATION LTD

TITLE: Heat treatment device for semiconductor wafer - has quartz boat with light emitter at upper part, hole in top and bottom dummy wafers and light receiver at lower part of quartz boat

PATENT-ASSIGNEE: DAINIPPON SCREEN SEIZO KKIDNISI

PRIORITY-DATA: 1994JP-0088044 (March 31, 1994)

PATENT-FAMILY:

PUB-NO PUB-DATE LANGUAGE PAGES MAIN-IPC JP 07273172 A October 20, 1995 N/A 006 H01L 021/68

APPLICATION-DATA:

PUB-NO APPL-DESCRIPTOR APPL-NO

APPL-DATE

JP 07273172A N/A 1994JP-0088044 March 31, 1994

INT-CL (IPC): H01L021/22; H01L021/324; H01L021/68

ABSTRACTED-PUB-NO: JP 07273172A

BASIC-ABSTRACT: The device contains a quartz boat (4) consisting of a substrate for dummy (5,7) followed by a hole for dummy (6,8), and are arranged in parallel at both ends of the quartz boat. A substrate moving substitute robot carries out a substrate insertion in the quartz boat.

Before putting the quartz boat in a vertical heat-treatment furnace for heat application, a detection unit consisting of a light-transmission part of substrate detector (52) is set up at the upper most part of the quartz boat to detect substrate existence, and a light-receiver (54) at the lowest part of the quartz boat to receive the light passed by the emitter. The light-transmission part opposes the hole at the opposite end of the quartz boat.

ADVANTAGE - Improves substrate heat-treatment characteristic, secures safety of substrate insertion to quartz boat.

CHOSEN-DRAWING: Dwg.2/6

TITLE-TERMS:
HEAT TREAT DEVICE SEMICONDUCTOR WAFER QUARTZ BOAT LIGHT
EMITTER UPPER PART HOLE
TOP BOTTOM DUMMY WAFER LIGHT RECEIVE LOWER PART QUARTZ
BOAT

DERWENT-CLASS: U11

EPI-CODES: U11-C03A; U11-F02B;

SECONDARY-ACC-NO:

Non-CPI Secondary Accession Numbers: N1995-289097

03/03/2003, EAST Version: 1.03.0002

(19) 日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平7-273172

(43)公開日 平成7年(1995)10月20日

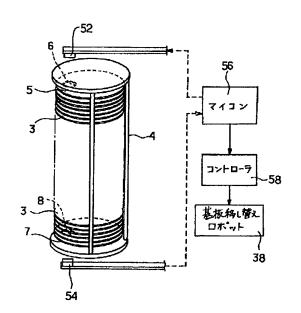
(51) Int.Cl. ⁶		識別記号		庁内整理番号	FΙ	技術表示箇所			
H01L	21/68		L						
	21/22	511	J						
	21/324		D						
					審査請求	未請求	請求項の数3	FD	(全 6 頁)
(21)出願番号	}	特願平6-8804	14		(71)出願人	. 000207551			
						大日本	スクリーン製造	朱式会	±
(22)出願日		平成6年(1994	1) 3 /	月31日			京都市上京区堀 ル町1番地の1	通寺。	と内上る4丁
					(72)発明者	矢部 学			
						京都市位	大見区羽東師古川	川町322	番地 大日
						本スクリ	リーン製造株式会	会社洛萨	雪工場内
					(72)発明者	宮内 🗸	▲琢▼己		
						京都市位	犬見区羽東師古川	川町322	番地 大日
						本スクリ	リーン製造株式会	会社洛西	红場内
					(74)代理人	弁理士	間宮 武雄		
					4				

(54) 【発明の名称】 基板の熱処理装置

(57)【要約】

【目的】 基板収容ボート内にダミー用基板を収容した ままで、従来通りの簡便な光電式基板検知器を使用し て、ボート内に前残りの基板が無いかどうかを検出でき る装置を提供する。

【構成】 基板収容ボート4の両端位置に、透孔6、8 が形成されたダミー用基板5、7を相互の透孔が対応す るように配置し、その一方のダミー用基板の透孔に対向 して基板検知器の投光部52を、他方のダミー用基板の透 孔に対向して受光部54を配設した。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 複数枚の基板を、互いに平行に間隙を設 け並列させて収容する基板収容ボートと、

この基板収容ボート内へ熱処理前の基板を順次挿し入れ る基板挿入手段と、

前記基板収容ボートに収容された複数枚の基板に対し熱 処理を施す熱処理炉と、

前記基板挿入手段によって前記基板収容ボート内へ熱処 理前の基板を挿し入れる前に基板収容ボート内における 基板の有無を検知する、投光部及び受光部からなる基板 10 検知手段とを備えた基板の熱処理装置において、

前記基板収容ボートの両端位置に、透孔が形成されたダ ミー用基板を相互の透孔が対応するようにそれぞれ配置 し、それらのうちの一方のダミー用基板の透孔に対向し て前記基板検知手段の投光部を、他方のダミー用基板の 透孔に対向して基板検知手段の受光部をそれぞれ配設し たことを特徴とする基板の熱処理装置。

【請求項2】 複数枚の基板を、互いに平行に間隙を設 け並列させて収容する基板収容ボートと、

この基板収容ボート内へ熱処理前の基板を順次挿し入れ 20 る基板挿入手段と、

前記基板収容ボートに収容された複数枚の基板に対し熱 処理を施す熱処理炉と、

前記基板挿入手段によって前記基板収容ボート内へ熱処 理前の基板を挿し入れる前に基板収容ボート内における 基板の有無を検知する、投光部及び受光部からなる基板 検知手段とを備えた基板の熱処理装置において、

前記基板収容ボートの両端位置にダミー用基板をそれぞ れ配置し、それらのうちの一方のダミー用基板に透孔を 及び受光部を配設したことを特徴とする基板の熱処理装 置。

【請求項3】 ダミー用基板に位置決め用の切欠きもし くは突起を設けるとともに、基板収容ボートにダミー用 基板の前記切欠きもしくは突起と係合する位置決め用の 突起もしくは切欠きを設けた請求項1又は請求項2記載 の基板の熱処理装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】この発明は、基板、例えば半導体 40 ウエハに熱処理を施す基板の熱処理装置に関し、特に、 複数枚の基板を基板収容ボートに収容して熱処理炉内へ 搬入する前に、基板収容ボート内へ基板を挿し入れるの に際して基板収容ボート内に基板が存在しているかどう かを検知するための技術に関する。

[0002]

【従来の技術】耐熱性材料で形成された基板収容ボー ト、例えば石英ボートに半導体ウエハを複数枚、例えば 52枚収容し、その石英ボートを熱処理炉内へ搬入し て、バッチ式で半導体ウエハを熱処理する場合におい

て、石英ボートを熱処理炉内へ搬入する前にウエハ挿入 ロボットによって石英ボート内へ半導体ウエハを挿し入 れるのに際しては、石英ボート内に前残りのロット分の 半導体ウエハが無いかどうかを検知する必要がある。す なわち、例えば回転式塗布機(スピンコータ)によって 表面にシリカ系被膜等の被膜の形成用塗布液が塗布され た半導体ウエハをウエハ挿入ロボットにより石英ボート 内へ順次挿し入れようとする場合、もしも石英ボート内 に既に半導体ウエハが入っているとウエハ同士がぶつか ってしまうことになるため、石英ボート内には半導体ウ エハが1枚も入ってないことを検知する必要がある。こ れには、石英ボートの、半導体ウエハの積み重ね方向に おける両側に、光電式ウエハ検知器の投光部と受光部と を互いに対向させて配設し、投光部から出射された光線 が受光部で受光されるか否か、換言すればウエハによっ て光線が遮られないかどうかにより、石英ボート内が空 であるか又は石英ボート内に前残り分の半導体ウエハが あるかを検知するようにしている。

2

[0003]

【発明が解決しようとする課題】ところが、上記したよ うに光電式ウエハ検知器の投光部と受光部とを石英ボー トのウエハ収容スペースを挟んでその両側に配設し、投 光部からの光線がウエハによって遮られないかどうかを 検知することによって石英ボート内が空であるかどうか を検出する構成の装置では、石英ボート内にダミーウエ ハを入れておくことができない。すなわち、ダミーウエ ハは、各ウエハ間での熱処理の均一性を確保する目的 で、例えばウエハを52枚収容可能である石英ボートで は1段目(最上段位置)と52段目(最下段位置)とに 形成し、その透孔に対向して前記基板検知手段の投光部 30 それぞれ配置されるものであるが、光電式ウエハ検知器 によって石英ボート内における半導体ウエハの存在の有 無を検出しようとする場合に、ダミーウエハによって光 線が遮られることになるため、石英ボート内に半導体ウ エハが残っているかどうかを確認することができなくな

> 【0004】従って、従来は、石英ボート内にダミーウ エハを配置しないで半導体ウエハの熱処理を行なってい た。しかしながら、石英ボートにダミーウエハを配置せ ずに熱処理炉で半導体ウエハを熱処理すると、石英ボー トの両端付近に収容された半導体ウエハと中央位置に収 容された半導体ウエハとでは、多少熱処理特性に差が出 る、といった問題点があった。一方、石英ボート内にダ ミーウエハを配置してより高精度な熱処理を行なう必要 があるときには、ウエハ検知器を機能させずに、石英ボ ート内に前ロット分の半導体ウエハがないかどうかを確 認することなく、ウエハ挿入ロボットによる石英ボート へのウエハの挿し入れ操作を行なうしかない、といった 問題点がある。

【0005】この発明は、以上のような事情に鑑みてな 50 されたものであり、基板収容ボート内にダミー用基板を

3

収容したままで、従来通りの簡便な光電式基板検知器を そのまま使用して、ボート内に前残りの基板が無いかど うかを検出することができ、もって、基板の熱処理特性 の向上を図り、かつ、基板収容ボート内へ基板を挿し入 れる工程で挿入しようとする基板が前残りの基板とぶつ かる、といった事故を無くして、操作上の安全性を確保 することができるような基板の熱処理装置を提供するこ とを目的とする。

[0006]

【課題を解決するための手段】この発明は、基板挿入手 10 段によって基板収容ボート内へ熱処理前の基板を挿し入れる前に基板収容ボート内における基板の有無を検知する、投光部と受光部とからなる基板検知手段を備えた熱処理装置において、前記基板収容ボートの両端位置にダミー用基板をそれぞれ配置し、前記基板検知手段が光透過式のものである場合は、両方のダミー用基板にそれぞれ透孔を形成して、両透孔が相互に対応するようにし、一方のダミー用基板の透孔に対向して基板検知手段の投光部を、他方のダミー用基板の透孔に対向して基板検知手段の受光部をそれぞれ配設し、また、前記基板検知手段の受光部をそれぞれ配設し、また、前記基板検知手 20 段が光反射式のものである場合は、一方のダミー用基板に透孔を形成し、その透孔に対向して基板検知手段の投光部及び受光部を配設したことを特徴とする。

【0007】上記ダミー用基板には、位置決め用の切欠 きもしくは突起を設けるとともに、上記基板収容ボート には、前記切欠きもしくは突起と係合する位置決め用の 突起もしくは切欠きを設けるようにするとよい。

[0008]

【作用】上記した構成の基板の熱処理装置では、基板収 容ボート内にダミー用基板を収容したままで、光透過式 30 の基板検知手段を使用した場合は、投光部から出射され た光線が一方のダミー用基板の透孔を通過し他方のダミ 一用基板の透孔を通って受光部へ入射するかどうかによ り、両方のダミー用基板間に前残りの基板が無いかどう かを検出することができる。すなわち、両方のダミー用 基板間に前残りの基板が無ければ、投光部から出射され た光線は、そのまま受光部に入射し、前残りの基板が存 在すると、投光部から出射された光線は、途中で基板に よって遮られ、受光部に入射しないので、受光部からの 出力があるかどうかにより、前残りの基板が無いかどう かが検出される。また、光反射式の基板検知手段を使用 した場合は、投光部から出射された光線が一方のダミー 用基板の透孔を通過した後、基板によって反射され再び ダミー用基板の透孔を通って受光部に入射するかどうか により、基板収容ボート内に前残りの基板が有るかどう かを検出することができる。

【0009】また、ダミー用基板及び基板収容ボートに 位置決め用の切欠きと突起とを設けるようにしたとき は、ダミー用基板の透孔の位置が基板検知手段の投光部 及び受光部の位置からずれないようにダミー用基板を基 50 板収容ボート内に配置することができる。

[0010]

【実施例】以下、この発明の好適な実施例について図面を参照しながら説明する。

【0011】最初に、図4ないし図6により、この発明に係る基板の熱処理装置が配設された被膜形成装置の構成について簡単に説明する。図4は、基板への被膜形成装置の全体構成の1例を示す斜視図、図5は、その平面図、図6は、その一部を破断状態で示す正面図である。

【0012】この基板への被膜形成装置は、キャリア2が載置され、そのキャリア2から塗布処理前の基板1を取り出して供給し、また、塗布処理後に熱処理されて表面にシリカ系被膜等の被膜が形成された基板をキャリア2に回収するキャリア載置部10、このキャリア載置部10から1枚ずつ供給される基板1の表面に塗布液を供給して塗布液の被膜を形成する塗布処理部12、並びに、耐熱性材料で形成された基板収容ボート、例えば石英ボート4が配置され、塗布処理部12で塗布処理された基板3を石英ボート4に収容する基板収容部14と、石英ボート4に収容する基板収容部14と、石英ボート4に収容された複数枚の塗布処理後の基板3を一括して熱処理する熱処理部16とからなる基板の熱処理装置部より構成され、それらが一体的に連設されている。

【0013】キャリア2は、基板1を複数枚、例えば25枚、互いに平行にかつ僅かな間隔を設けてそれぞれ水平姿勢で収納することが可能であり、その全面側開口を通して基板1を1枚ずつ順次取り出しまた回収することができるようになっている。そして、キャリア載置部10には、キャリア2から塗布処理前の基板1を1枚ずつ取り出し、また、キャリア2へ塗布処理・熱処理後の基板を1枚ずつ挿し入れる基板移載ロボット18が設けられている。

【0014】塗布処理部12には、その中央部に通路20が設けられており、その通路20を挟んで一方側に、基板1を保持してその基板1上に塗布液を供給し、水平面内において回転させることにより基板1の表面全体に塗布液の被膜を形成する回転式塗布機22が配設されており、他方側に、回転式塗布機22によって塗布液が塗布された基板を加熱し基板表面の塗布液の被膜から溶剤成分を揮発させるための熱処理板24が配設されている。通路20に

40 は、キャリヤ載置部10の基板移載ロボット18から基板1を受け取り、塗布処理部12内において基板1を搬送する基板搬送ロボット26が設けられている。回転式塗布機22は、図6に示すように、基板を保持して回転するチャック28、このチャック28を囲むように配設された飛散防止用カップ30、及び、チャック28に保持された基板上に塗布液、例えばシリカ系被膜形成用塗布液を供給する塗布液供給ノズル32を備えて構成されている。また、熱処理板24は、上段にホットプレート34を、下段にクールプレート36をそれぞれ備えて構成されており、回転式塗布機5022によって塗布液の被膜が形成された基板がそれらのホ

ットプレート34及びクールプレート36に順次接触又は近接させられることにより、基板表面に形成された被膜中の溶剤成分が揮発するようにされている。

【0015】基板の熱処理装置の基板収容部14に配置される石英ボート4は、図1に斜視図を、図2に側面断面図をそれぞれ示すように、塗布処理後の基板3を複数枚、例えば50枚とダミー用基板5、7を2枚との合計52枚の基板を互いに平行にかつ僅かな間隔を設けてそれぞれ水平姿勢で収容することが可能であり、その前面側から基板3を1枚ずつ順次挿し入れて収容しまた取り出すことができるようになっている。そして、基板収容部14には、図5及び図6に示すように、石英ボート4へ塗布処理後の基板3を1枚ずつ挿し入れ、また、石英ボート4から熱処理後の基板を1枚ずつ取り出す基板移し替えロボット38が設けられている。

【0016】また、熱処理部16は、ボート搬送室40と炉室42とから構成され、ボート搬送室40には、塗布処理後の基板3を複数枚収納した石英ボート4を搬送するボート搬送ロボット44が設置され、そのボート搬送ロボット44の通路46が設けられている。また、炉室42には、石英20ボート4に収納された複数枚の基板3を一括して熱処理する縦型熱処理炉48が設置されている。

【0017】そして、この装置では、基板の熱処理装置 部の基板収容部14に、石英ボート4内における基板3の 有無を検知する光電式基板検知器50が設けられている。 また、石英ボート4の最上段位置及び最下段位置には、 図1及び図2に示すように、ダミー用基板5、7がそれ ぞれ配置されており、各ダミー用基板5、7には、直径 が例えば約10mmの透孔6、8がそれぞれ形成されてい て、両ダミー用基板5、7は、それぞれの透孔6、8が 30 同一鉛直線上に位置するように配置されている。そし て、石英ボート4の上方側に、最上段位置に配置された ダミー用基板5の透孔6に対向して基板検知器50の投光 部52が配設されるとともに、石英ボート4の下方側に、 最下段位置に配置されたダミー用基板7の透孔8に対向 して基板検知器50の受光部54が配設されている。基板検 知器50の投光部52及び受光部54は、マイクロコンピュー タ(マイコン)56にそれぞれ接続されており、また、マ イコン56には、基板移し替えロボット38を駆動制御する コントローラ58が接続されている。

【0018】尚、ダミー用基板5、7には、図3に部分拡大斜視図を示すように、位置決め用の切欠き62(又は突起)を形設し、一方、石英ボート4の鉛直支柱64に、ダミー用基板5、7の切欠き62と係合する突起66(又は切欠き)を形設するようにしてある。これにより、ダミー用基板5、7の透孔6、8の位置が検知器の投光部52及び受光部54に対して位置ずれしないようにダミー用基板5、7を石英ボート4内に配置することができる。

【0019】次に、上記した構成の基板への被膜形成装置における動作について説明する。

【0020】複数枚の基板1を収納したキャリヤ2がキ ャリヤ載置部10に載置されると、基板移載ロボット18に よりキャリア2から基板1を1枚ずつ順次取り出し、そ の基板1を塗布処理部12の基板搬送ロボット26へ移載す る。キャリヤ載置部10から塗布処理部12へ1枚ずつ供給 された基板 1 は、塗布処理部12において、基板搬送ロボ ット26により回転式塗布機22及び熱処理板24へ順次搬送 され、回転式塗布機22によって表面に塗布液が塗布され た後、熱処理板24により、基板1の表面に形成された塗 10 布液の被膜の溶剤成分が揮発させられる。塗布処理部12 で塗布処理を終えた基板3は、基板搬送ロボット26から 基板の熱処理装置部の基板収容部14の基板移し替えロボ ット38へ移載され、基板移し替えロボット38により、基 板中間収容部14に配置された石英ボート4に1枚ずつ挿 し入れられて収容される。尚、石英ボート4内には、予 めその最上段位置及び最下段位置にダミー用基板5、7 が差し入れられている。

【0021】ここで、基板収容部14において基板移し替 えロボット38により石英ボート4内へ基板3を挿し入れ る操作を開始する前に、基板検知器50により石英ボート 4内に、ダミー用基板5、7以外の前残りロット分の基 板が無いかどうかが検知され確認される。この確認は、 マイコン56からの指令信号に基づいて基板検知器50の投 光部52から光線を出射することにより、その光線が一方 のダミー用基板5の透孔6を通過し他方のダミー用基板 7の透孔8を通り受光部54へ入射して、受光部54からの 出力がマイコン56へ入力されるかどうかを検出すること によって行なわれる。そして、石英ボート4内に前残り の基板が無く、従って受光部54からの出力があると、マ イコン56からコントローラ58へ信号が送られ、コントロ ーラ58によって基板移し替えロボット38を駆動させる。 一方、石英ボート4内に前残りの基板が存在し、従って 受光部54からの出力が無いと、マイコン56からコントロ ーラ58へ信号が送られ、コントローラ58は、基板移し替 えロボット38を駆動させずに停止させた状態とする。そ して、警報器等によって異常がオペレータに知らされ、 オペレータは必要な措置を採ることになる。

【0022】基板中間収容部14に配置された石英ボート4に50枚の塗布処理後の基板3が全て収容し終わる 40 と、石英ボート4は、ボート搬送ロボット44により熱処理部16内へ移送され、ボート搬送室40を通って炉室42内へ搬入される。そして、50枚の基板3を収納した石英ボート4が縦型熱処理炉48内に挿入され、縦型熱処理炉48により、石英ボート4に収納された50枚の基板3が一括して熱処理される。この熱処理が終わると、熱処理後の基板は、石英ボート4に収納されたまま、ボート搬送ロボット44により熱処理部16から基板収容部14へ返送され、基板収容部14において、基板移し替えロボット38により石英ボート4から1枚ずつ取り出され、その取り出されな基板は塗布処理部12の基板搬送ロボット26へ移 7

載され、基板搬送ロボット26によりキャリヤ載置部10へ 返送される。そして、表面にシリカ系被膜等の所要の被 膜が形成された基板は、基板移載ロボット18により、キ ャリア載置部10に載置された空のキャリア2へ1枚ずつ 挿し入れられて回収される。

【0023】尚、上記実施例では、基板検知器50として 光透過式のものを使用したが、光反射式の基板検知器を 使用するようにしてもよい。この場合には、一方のダミ 一用基板にだけ透孔を形成し、その透孔に対向して基板 検知器の投光部及び受光部を配設すればよい。そして、 投光部から出射された光線が一方のダミー用基板の透孔 を通過した後、基板によって反射され再びダミー用基板 の透孔を通って受光部に入射するかどうかにより、石英 ボート内に前残りの基板が存在するかどうかが検出され る。この場合、他方のダミー用基板には透孔を形成して いないので、石英ボート内に前残りの基板が存在してい ないときには、他方のダミー用基板によって反射された 光線が受光部に入射することになるので、前残りの基板 の有無はそれぞれの状態の受光部に入射する光の強度或 いは分光特性等により判別することになる。また、他方 20 のダミー用基板に透孔を形成すれば、基板による反射光 の有無のみから、前残りの基板の有無を検出できる。

【0024】なお、以上の実施例では、前残りの基板の 検出用の光線は、石英ボート4をも透過するが、石英ボ ート4は石英製であり光透過性であるので、検出に不都 合はない。また、ダミー用基板5、7に形成される透孔 6、8は、隣接している基板3の熱処理特性に影響を与 えない程度の大きさに形成されており、その大きさは基 板の有無を検出できる範囲で可能な限り小さいことが望 ましい。これは、透孔6、8が大きくなると、熱処理さ 30 16 熱処理部 れる基板3のうちのダミー用基板5、7の側のものの熱 処理特性の均一性に影響が現れる虞れがあるためであ る。

【0025】また、上記実施例では、複数枚の基板をそ れぞれ水平姿勢で収容する基板収容ボートを示したが、 複数枚の基板をそれぞれ鉛直姿勢で収容するような基板 収容ボートを使用する場合にも、この発明は適用し得 る。

[0026]

【発明の効果】この発明は以上説明したように構成され かつ作用するので、この発明に係る基板の熱処理装置を 使用すると、基板収容ボート内にダミー用基板を収容し たままで、従来通りの簡便な光電式基板検知器を使用し て、ボート内に前残りの基板が無いかどうかを検出する ことができ、このため、基板の熱処理特性の向上を図 り、かつ、基板収容ボート内への基板の挿入工程におけ る操作上の安全性を確保することができる。

R

【図面の簡単な説明】

10 【図1】この発明の1実施例を示し、基板の熱処理装置 の基板収容部に配置される石英ボート及び基板検知器の 斜視図を、回路構成の概略ブロック図と共に示す図であ

【図2】図1に示した石英ボート及び基板検知器の側面 断面図である。

【図3】ダミー用基板及び石英ボートの部分拡大斜視図 である。

【図4】この発明に係る基板の熱処理装置が配設された 基板への被膜形成装置の全体構成の1例を示す斜視図で ある。

【図5】図4に示した装置の平面図である。

【図6】図4に示した装置の一部を破断状態で示す正面 図である。

【符号の説明】

- 3 塗布処理後の基板
- 4 石英ボート
- 5、7 ダミー用基板
- 6、8 ダミー用基板の透孔
- 14 基板の熱処理装置部の基板収容部
- - 38 基板移し替えロボット
 - 48 縦型熱処理炉
 - 50 光電式基板検知器
 - 52 基板検知器の投光部
 - 54 基板検知器の受光部
 - 62 ダミー用基板の位置決め用の切欠き
 - 64 石英ボートの鉛直支柱
 - 66 石英ボートの鉛直支柱の位置決め用の突起

【図3】

